Manuel d'installation et de maintenance
e-Actionneur sans tige
Séries E-MY2B

Consignes de sécurité

- Ce manuel contient des informations essentielles relatives à la protection des utilisateurs et d'autres personnes contre d'éventuelles blessures et/ou des dommages de l'équipement.
- Lire ce manuel avant de commencer à utiliser le produit afin de vous assurer de le manipuler correctement et lire les manuels des appareils utilisés en conjonction avec ce produit avant de les utiliser.
- Garder ce manuel dans un endroit sûr pour une utilisation future.
- Ces consignes indiquent le niveau de danger potentiel par des étiquettes d'indication : « DANGER », « ATTENTION » ou « AVERTISSEMENT », et sont suivies d'informations importantes qui doivent être soigneusement respectées.
- Pour garantir la sécurité du personnel et du matériel, les instructions de sécurité de ce manuel et des catalogues produits doivent être respectées, ainsi que les autres règles de sécurité.

⚠ **ATTENTION**	Si ces consignes ne sont pas suivies, il y a des risques de blessures ou de dommages causés aux équipements.
⚠ **AVERTISSEMENT**	Si ces consignes ne sont pas suivies, il y a des risques de blessures graves, voire mortelles.
⚠ **DANGER**	Dans des conditions extrêmes, il y a des risques de blessures graves, voire mortelles.

⚠ ATTENTION

- **Ne pas démonter, ni modifier (y compris le remplacement d'une carte à circuit imprimé) ni réparer.**
  Un risque de blessure ou de dysfonctionnement peut en résulter.
- **Ne pas faire fonctionner ou changer les réglages avec les mains mouillées.**
  Une décharge électrique pourrait se produire.
- **Ne pas faire fonctionner au-delà des caractéristiques du produit.**
  Un incendie, un dysfonctionnement ou un endommagement peuvent en résulter.
  Vérifier les caractéristiques du produit avant toute utilisation.
- **Ne pas utiliser le produit dans un environnement où pourraient être présents des gaz inflammables, explosifs ou corrosifs afin d'éviter les risques d'incendie, d'explosion ou de corrosion.**
  Veuillez noter que l'actionneur n'a pas été conçu pour résister à des explosions.
- **Pendant le fonctionnement, ne pas pénétrer dans le périmètre de mouvement et ne pas toucher les pièces en mouvement.**
  Cela pourrait entraîner des blessures.

⚠ AVERTISSEMENT

- **Ne pas toucher les parties inférieures ou latérales du moteur ni du contrôleur.**
  Ces parties deviennent chaudes et ne doivent pas être touchées jusqu'à ce qu'elles aient suffisamment refroidi.
- **La mise à la terre doit être effectuée séparément et le plus près possible du contrôleur et en gardant le câble court.**
  S'assurer de la bonne mise à la terre du produit pour garder la capacité de résistance au bruit dans l'actionneur.
  Mise à la terre avec la borne FG.
- **Effectuer une inspection de fonctionnement après la maintenance.**
  Interrompre le fonctionnement lorsque l'équipement ou un composant ne marche pas correctement.
  Votre sécurité ne peut pas être garantie en cas de dysfonctionnement accidentel.
  Pour s'assurer de la sécurité, vérifier le câblage du signal ALM en lançant un signal d'arrêt et en faisant apparaître l'affichage d'erreur.
- **Une fois la course ajustée, brancher l'alimentation électrique et effectuer ensuite un apprentissage de course.**
  Si l'apprentissage de course n'a pas lieu, le produit risque de ne pas fonctionner avec la course ajustée et cela pourrait entraîner des dommages de l'équipement raccordé.

Consignes de sécurité (suite)

- **Ne pas brancher l'alimentation de l'énergie motrice et mettre en marche avant d'avoir la confirmation que l'espace de travail est sans danger.**
  Les mouvements pourraient entraîner un accident lorsque l'actionneur est alimenté. Un mouvement peut se produire avec le signal d'entrée IN1 ou IN2. (à l'exception de l'apprentissage de la course qui n'est pas exécuté du tout.)

REMARQUE

Suivre les instructions suivantes lors de la manipulation de votre actionneur. Autrement, le produit pourrait être endommagé ou tomber en panne, entraînant un dysfonctionnement.

- Ne pas utiliser de tension supérieure à la tension spécifiée.
- Ne pas appliquer de charge au-delà de la spécification maximale.
- Maintenir la résistance de la charge dans la limite maximale du produit.
- Prévoir un espace autour de l'actionneur pour la maintenance.
- Ne pas laisser tomber le produit, le cogner ou lui faire subir d'impact excessif.
- Tenir le corps de l'actionneur pendant le transport.
- Respecter les couple de serrage.
- Ne pas installer l'actionneur dans un endroit où on pourrait marcher dessus.
- Garder la planéité de la face de montage de l'actionneur entre 0,1 / 500 mm.
- Ne pas plier sans arrêt les câbles de raccord ou leur faire subir de force de traction afin d'éviter de les endommager.
- Effectuer les branchements correctement.
- Ne pas raccorder l'appareil sous tension.
- Ne pas utiliser le produit dans un endroit où de la poussière, des particules, des éclaboussures d'eau, de produits chimiques ou d'huile pourraient l'endommager.
- Ne pas utiliser dans un endroit où des champs magnétiques sont générés.
- Ne pas utiliser dans un environnement sujet à des températures extrêmes.
- Ne pas utiliser près d'une source générant des surtensions.
- Ne pas retenir la charge, cela entraînera une erreur et pourrait aussi provoquer une surtension et endommager l'actionneur.
- Ne pas appuyer sur les touches de réglage avec un objet pointu pour éviter d'endommagerles touches.
- Effectuer une maintenance du produit de façon régulière.

Méthode d'identification de modèle

E-MY2B □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □ □

Taille nominale
16
25

Vitesse	
L	Faible vitesse
M	Vitesse moyenne
Aucun	Vitesse normale

Type de charge	
Q	Charge lourde
Aucun	Charge standard
E	Charge moyenne
D	Charge légère

Unité de réglage de la course	
Aucun	—
M	Uniquement côté moteur
E	Uniquement extrémité
W	Des 2 côtés

Longueur du câble		
Aucun	Contrôleur - type intégré	
M	1 m	Contrôleur - type distant
L	3 m	
Z	5 m	

Nombre de positions	
Aucun	3 positions
A	5 positions

Type de sortie	
N	NPN
P	PNP

Placement du moteur	
T	Haut
D	Bas

Aucun	—
Q	Certifié CE

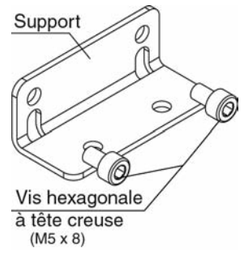
REMARQUE)
- Il n'est pas nécessaire d'ajouter un suffixe pour le modèle à contrôleur intégré. Il est fourni avec un produit conforme CE.
- un filtre antiparasite est fourni mais il n'est pas attaché pour la caract. "Q".

REMARQUE: Pour les informations concernant les capteurs (type et nombre) et la course, voir le catalogue.

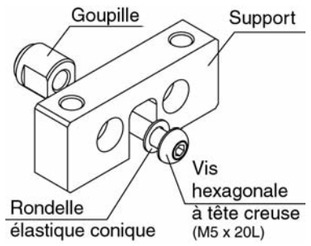
Méthode d'identification de modèle (suite)

Option

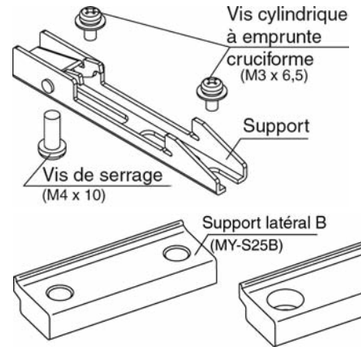
Support en L (MYE-LB)



Support flottant (MYAJ25)



Support de rail DIN (MYE-DB)


Vis cylindrique à emprunte cruciforme (M3 x 6,5)
Support
Vis de serrage (M4 x 10)
Support latéral B (MY-S25B)
Support latéral A (MY-S25A)

Capteurs utilisables

Type	Fonction spéciale	Entrée électrique	Voyant lumineux	Câblage (sortie)	Tension de charge			Modèle de capteur		Longueur du fil de sortie (m) (REMARQUE 1)				Raccord précâblé	Charge applicable	
					CC		CA	Sens de l'entrée électrique		0,5 (Aucune)	1 (M)	3 (L)	5 (Z)			
								Perpendiculaire	En ligne							
Reed	—	Passe-fil	Oui	3-câbles (équiv. NPN)	—	5 V	—	A96V	A96	●	—	●	—	—	Circuit intégré	—
				2-câbles	24 V	12 V	100 V	A93V	A93	●	—	●	—	—	—	Relai API
			—			5 V 12 V	100 V maximum	A90V	A90	●	—	●	—	—	Circuit intégré	
Statique	—	Passe-fil	Oui	3-câbles (NPN)	24 V	5 V 12 V	—	M9NV	M9N	●	—	●	○	○	Circuit intégré	Relai API
				3-câbles (PNP)				M9PV	M9P	●	—	●	○	○		
				2-câbles		12 V		M9BV	M9B	●	—	●	○	○	—	
	Indication de diagnostic (affichage 2 couleurs)			3-câbles (NPN)		5 V 12 V		M9NWV	M9NW	●	●	●	○	○	Circuit intégré	
				3-câbles (PNP)				M9PWV	M9PW	●	●	●	○	○		
				2-câbles		12 V		M9BWV	M9BW	●	●	●	○	○	—	

REMARQUE 1) Symboles de longueur du fil de sortie : 0,5 m •••••••Aucune (exemple) M9N
1 m •••••••M M9NWM
3 m •••••••L M9NL
5 m •••••••Z M9NZ

REMARQUE) Les capteurs statiques marqués " ○ " sont fournis sur réception du bon de commande.

Caractéristiques

Caractéristiques standards

Elément		Caractéristiques			
Plage de réglage de la vitesse	Faible vitesse	10 à 1 000 mm/s			
	Vitesse moyenne	50 à 1 000 mm/s			
	Vitesse normale	100 à 1 000 mm/s			
Plage de réglage de l'accélération	Type de charge	Charge lourde	Charge standard	Charge moyenne	Charge légère
	Accélération	0,25 à 2,45 m/s²	0,49 à 4,90 m/s²	0,98 à 9,80 m/s²	1,96 à 19,6 m/s²
Poids maximum (REMARQUE 1)	Taille nominale : 16	6(10) kg	4(5) kg	2,5(2,5) kg	1,25(1,25) kg
	Taille nominale : 25	11(20) kg	8(10) kg	4(5) kg	2,5(2,5) kg
Méthode de pilotage		Courbe trapézoïdale			
Sens du mouvement		Sens horizontal			
Points de positionnement		A chaque extrémité (butées mécaniques), 1 ou 3 position(s) intermédiaire(s)			
Répétabilité	Chaque extrémité	± 0,01 mm			
	Position d'arrêt intermédiaire.	± 0,1 mm			
Résistance externe admissible (REMARQUE 2)	Taille nominale : 16	10 N			
	Taille nominale : 25	20 N			
Méthode d'apprentissage point d'arrêt intermédiaire		Apprentissage direct, apprentissage JOG			
Point de réglage du positionnement		Corps du contrôleur			
Affichage		5 led: 1 led pour d'alimentation, 1 pour d'alarme et 3 led de positionnement			
Signal d'entrée		Signal de commande de l'actionneur, signal d'entrée de l'arrêt			
Signal de sortie		Signal de positionnement correct, signal de détection de l'arrêt, signal d'état opérationnel			

REMARQUE 1) Le poids maximum de la charge montre la capacité du moteur. Prendre cela en compte ainsi que le facteur de charge de guidage lors de la sélection du modèle. Ce chiffre indique la charge de travail autorisée en utilisant un guide extérieur avec un coefficient de friction de 0.1 micron ou moins.

REMARQUE 2) Maintenir la résistance de la charge dans la limite maximale du produit.

Caractéristiques électriques

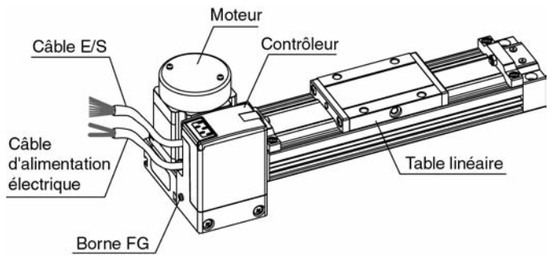
Elément		Caractéristiques
Alimentation électrique	Tension électrique	24 VCC ± 10 %
	Consommation de courant	Max. 5 A (en 2 s) normalement 2,5 A à 24 VCC
Alimentation électrique pour le signal	Tension électrique	24 VCC ± 10 %
	Consommation de courant	30 mA + capacité de sortie de charge à 24 VCC
Consomation du signal d'entrée		6 mA ou moins / 1 circuit à 24 VCC (entrée optocoupleur)
Capacité de charge de sortie		30 VCC ou moins, 20 mA ou moins / 1 circuit (sortie de collecteur ouvert)
Détection d'anomalie		Signal d'arrêt, sortie externe anormale, alimentation électrique anormale, entraînement anormal, température anormale, course anormale, anomalie du moteur, anomalie du contrôleur

Caractéristiques d'environnement

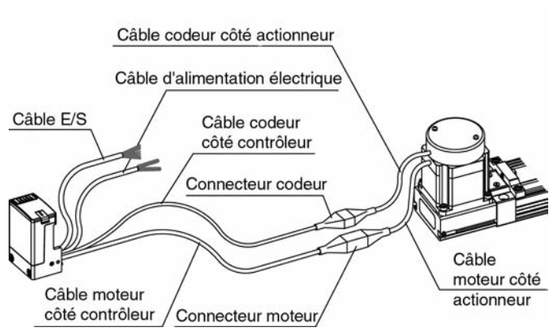
Elément		Caractéristiques
Plage de températures de fonctionnement	Pièce de l'actionneur	5 à 50 ºC (type séparé) 5 à 40 ºC (type intégré)
	Contrôleur	5 à 40 ºC (pour les 2 types)
Plage d'humidité pour le fonctionnement		35 à 85 % RH (sans condensation)
Plage de température de stockage		-10 à 60 °C (sans condensation ni gelée)
Plage d'humidité de stockage		35 à 85 % RH (sans condensation)
Surtension admissible		Entre tous les bornes externes et le boîtier : 500 VCA pour 1 minute
Résistance d'isolation		Entre la borne externe et le boîtier : 50 MΩ (500 VCC)
Résistance au bruit		1 000 tension crête à crête, durée d'impulsion 1 µs, durée d'élévation 1 ns
Certification		Marquage CE

Noms / fonctions des pièces individuelles

Contrôleur - type intégré

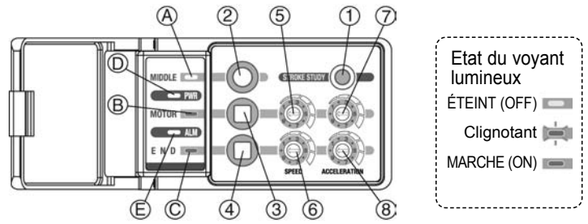


Contrôleur - type distant



Description	Contenu / fonction
Table linéaire	Pièce mobile de l'actionneur
Moteur	Entraînement de la table linéaire
Câble d'alimentation électrique	Raccordement de l'actionneur à la source électrique
Câble E/S	Pilotage et contrôle de l'actionneur
Contrôleur	Unité de contrôle et de réglage de l'actionneur
Borne FG	Masse de l'actionneur
Câble codeur	Le câble du codeur raccorde l'actionneur et le contrôleur
Câble moteur	Le câble du moteur raccorde l'actionneur et le contrôleur

Contrôleur en détail



Etat du voyant lumineux
ÉTEINT (OFF)
Clignotant
MARCHE (ON)

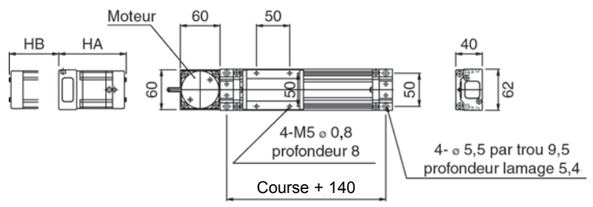
Commutateur

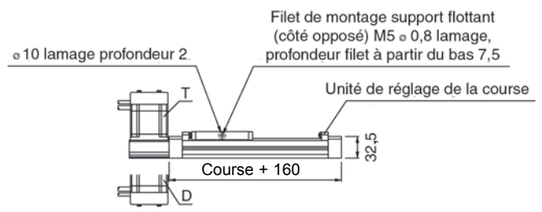
N°	Contenu / fonction
①	Commutateur d'apprentissage de course
② à ④	Le commutateur déplace la table linéaire et règle la position intermédiaire
⑤	Le commutateur rotatif règle la vitesse du mouvement direction côté moteur
⑥	Le commutateur rotatif règle la vitesse du mouvement de la direction côté extrême
⑦	Le commutateur rotatif règle l'accélération du mouvement direction côté moteur
⑧	Le commutateur rotatif règle l'accélération du mouvement direction côté extrême

Voyant lumineux

Symbole	Description
Ⓐ	Voyant lumineux MILIEU (vert)
Ⓑ	Voyant lumineux MOTEUR (vert)
Ⓒ	Voyant lumineux FIN (vert)
Ⓓ	Voyant lumineux PWR (vert)
Ⓔ	Voyant lumineux ALM (rouge)

Dimensions extérieures (mm) et poids (kg)




Filet de montage support flottant (côté opposé) M5 ⌀ 0,8 lamage, profondeur filet à partir du bas 7,5
⌀ 10 lamage profondeur 2
Unité de réglage de la course
T
32,5
Course + 160
D

Poids

Pièce de l'actionneur — Unité : kg

Taille nominale	Poids standard	Coursde de 50 mm par poids supplémentaire	Poids unitaire de réglage de la course (par unité)
16	1,61	0,09	0,02
25	2,04	0,09	0,02

Pièce détachée du contrôleur — Unité : kg

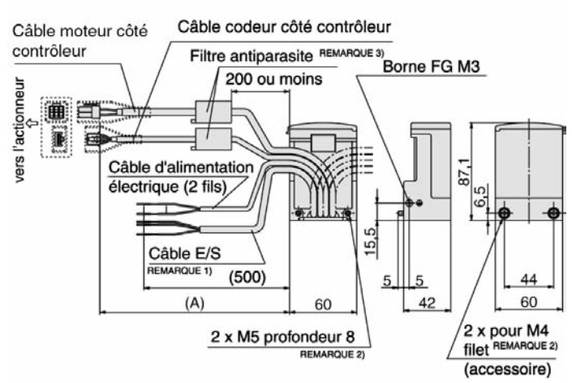
Corps du contrôleur	Longueur du câble		
	1 m	3 m	5 m
0,24	0,09	0,24	0,39

Dimensions (mm)

Modèle	HA	HB
E-MY2B16	101,7	74,7
E-MY2B25	132,2	96,7

Dimensions extérieures (mm) et poids (kg) (suite)

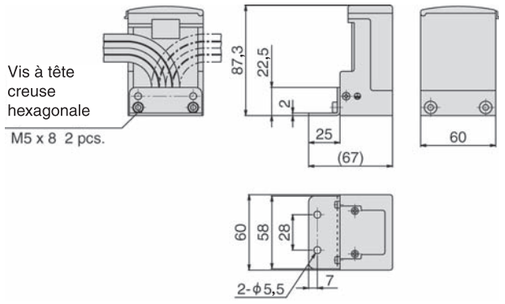
Contrôleur



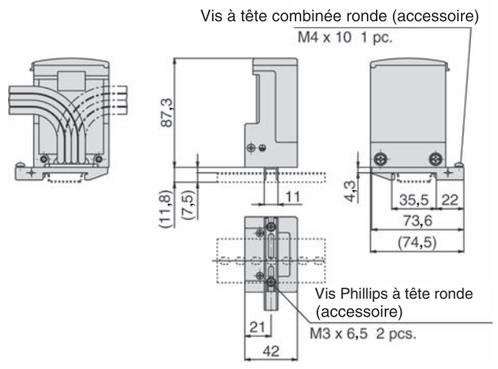
Modèle déporté	A
M	1 000 mm
L	3 000 mm
Z	5 000 mm

REMARQUE 1) Pour le type avec 3 points d'arrêt, le câble E/S est un 9 âmes et pour le type avec 5 points d'arrêt, un 11 âmes est utilisé.
REMARQUE 2) Lors du montage du contrôleur de type disant, utiliser la vis M4 fournie ou utiliser le taraud M5 situé sur un côté du contrôleur.
REMARQUE 3) Lorsqu'un modèle conforme CE est sélectionné, un filtre antiparasite est inclus mais n'est pas attaché.
Le câble pour les modèles conformes CE utilise un blindage dédié.
Même si un filtre antiparasite est attaché à un produit non CE, le produit ne sera pas conforme CE.

Support en L/MYE-LB (Option)

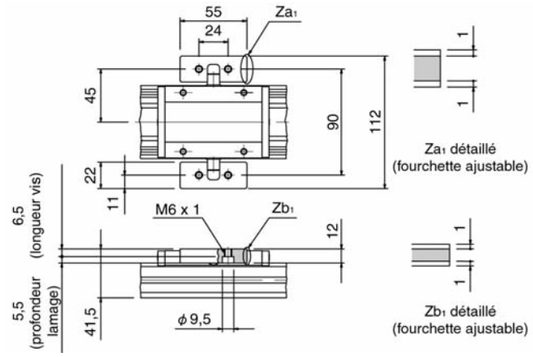


Support du rail DIN/MYE-DB (Option)

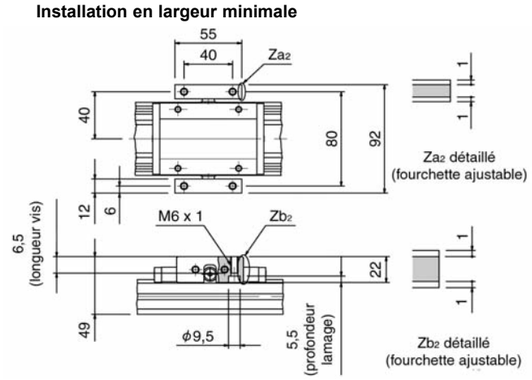


Accouplement flottant/MYAJ25 (option)

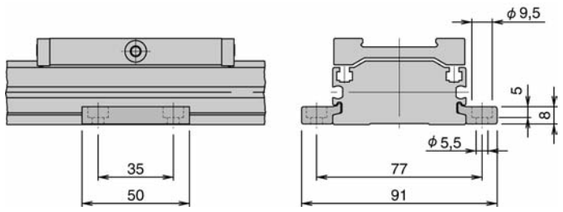
Installation en hauteur minimale



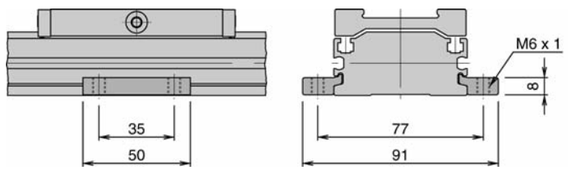
Installation en largeur minimale



Support latéral A/MY-S25A (Option)



Support latéral B/MY-S25B (Option)



Installation

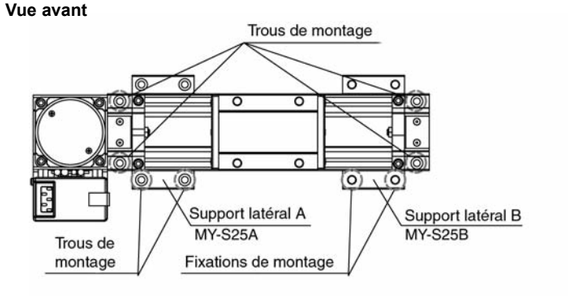
Mises en garde pour l'installation

- Ne pas faire fonctionner l'actionneur au-delà de la fourchette de température de fonctionnement.
- Ne pas installer l'actionneur dans un endroit où on peut marcher dessus.
- Respecter la planéité en fonction de la précision mécanique ou d'une référence équivalente pour le lieu d'installation de l'actionneur. Vérifier également que la planéité se situe entre 0,1 / 500 mm.

Installation du corps

Utiliser 4 trous de montage sur le haut du corps.

Vue avant

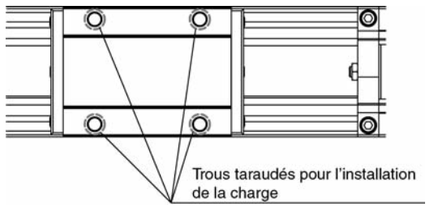


Trous de montage sur la partie supérieure

Nom	Type	Taille du filet du
Partie principale	Trou de montage	M5
Support latéral A	Trou de montage	M5
Support latéral B	Fixation de montage	M6 x 1

Installation de la charge

Utiliser 4 trous taraudés sur le haut de la table linéaire pour l'installation de la charge



Installation de la charge

Dimension du trou fileté	Longueur réelle
M5 hauteur 8mm	5 à 8 mm

• Sélectionner la vis qui permet de faire entrer la longueur réelle du filet.

Raccord avec le guidage externe

Raccorder un guidage externe en utilisant un accouplement flottant.
Garder la résistance du guide externe en deça de la résitance admissible.

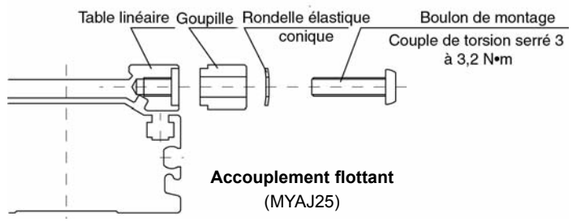
Résistance externe admissible

Taille nominale	Résistance externe admissible
16	10 N
25	20 N

Lors de l'utilisation d'un accouplement flottant

Installation d'un boulon de montage.

Installer la goupille et la rondelle élastique conique dans la table linéaire avec le boulon de montage.

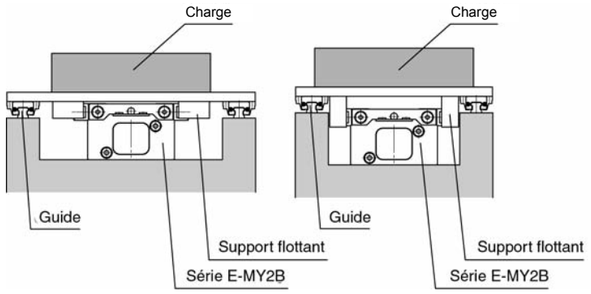


Accouplement flottant
(MYAJ25)

Application

Sens du montage 1
(pour minimiser la hauteur d'installation)

Sens du montage 2
(pour minimiser la largeur d'installation)



REMARQUE) Voir le catalogue pour la plage de réglage.

Montage du contrôleur (lorsqu'un type de contrôleur distant est utilisé)

Comment retirer le contrôleur
Déserrer la vis de montage M4 comme montré dans la fig. 1 et retirer le contrôleur.

Montage direct
Utiliser la vis de montage M4 comme montré dans la fig. 1 ou le trou taraudé M5 pour monter le contrôleur.

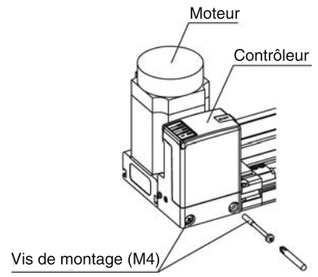


fig. 1

Montage avec un support en L
Monter le support en L fourni en option sur l'unité principale en utilisant deux vis de montage M5 X 8L et installer sur l'équipement en utilisant des vis à tête cylindrique hexagonale comme montré sur la fig. 2.

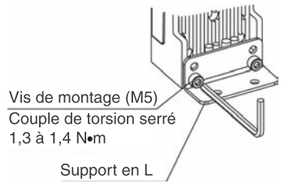


fig. 2

Montage avec un support de rail DIN
Utiliser une vis de serrage pour installer le support de montage du rail DIN fourni en option sur le corps.
Lors du montage, baisser le support de serrage comme montré dans la fig. 3.
Veuillez noter : Certains outils peuvent interférer avec le support de serrage.

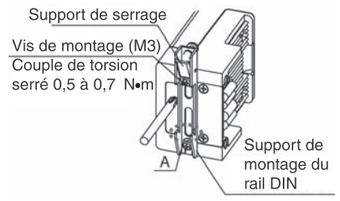


fig. 3

Lors du montage sur un rail DIN, placer A, fig. 3 sur le rail DIN, pousser le haut du support en position et fixer avec une vis de serrage, voir fig. 4.
Si une mauvaise pression est appliquée la pièce risque de tomber.

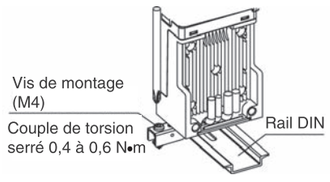
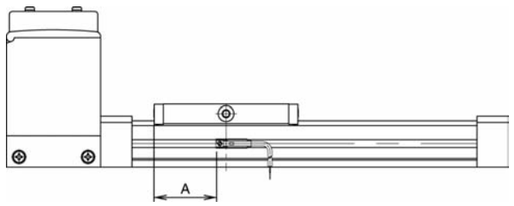


fig. 4

Capteurs/position de montage correct pour la détection de fin de course

REMARQUE) La plage de fonctionnement est une indication qui inclut l'hystérésis mais n'est pas garanti. Il peut y avoir de grandes variations (allant jusqu'à ±30 %) selon l'environnement ambiant.



D-A9, D-A9□V (mm)

Taille nominale	A	Plage de fonctionnement
16	30	9
25	30	9

D-M9, D-M9□V (mm)

Taille nominale	A	Plage de fonctionnement
16	34	3
25	34	3

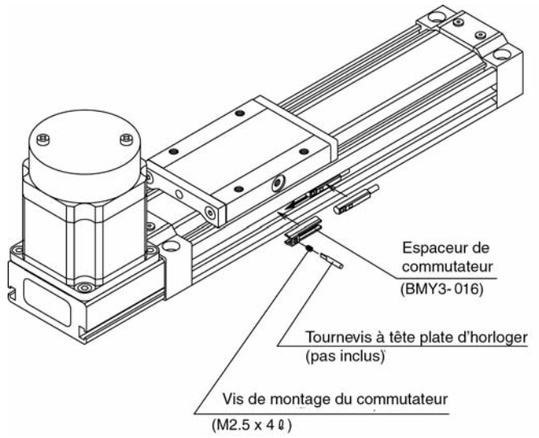
D-M9□W, D-M9□WV (mm)

Taille nominale	A	Plage de fonctionnement
16	34	4,5
25	34	4,5

Montage du capteur

Lors du montage du capteur maintenir le support du capteur en place avec vos doigts et le pousser dans la rainure. Vérifier qu'il est bien aligné avec la rainure et ajuster la position si nécessaire. Insérer ensuite le capteur dans la rainure et le glisser dans le support.
Après avoir décidé de la position de montage dans la rainure, installer la vis de montage, qui est incluse, et la serrer en utilisant un tournevis d'horloger à tête plate.

REMARQUE) Utiliser un tournevis d'horloger avec un diamètre de 5 à 6 mm pour attacher les vis de montage du capteur. Le couple de serrage devrait être d'environ 0,1 à 0,15 N•m.
Il est conseillé de faire une rotation à 90º une fois les vis fixées.



Câblage

Câble 2-fils d'alimentation électrique AWG20 (section des fils de 0.52 mm²)

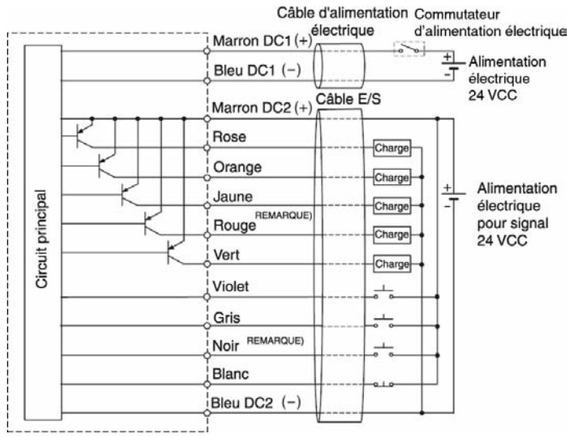
Symbole	Couleur du câble	Nom du signal	Signification
CC1 (+)	Marron	Vcc	Câble d'alimentation électrique pour le fonctionnement de l'actionneur
CC1 (–)	Bleu	GND	

Câble E/S 9 ou 11 fils AWG28 (section des fils de 0.088 mm²)

Symbole	Couleur du câble	Nom du signal	Signification
CC2 (+)	Marron	Vcc	Ligne d'alimentation électrique pour le signal
CC2 (–)	Bleu	GND	
Signal de sortie	Rose	sortie PRET	Le contrôleur peut être utilisé
	Orange	Sortie de positionnement correct 1	Le positionnement est correct
	Jaune	Sortie de positionnement correct 2	
	Rouge REMARQUE)	Sortie de positionnement correct 3	
	Vert	Sortie alarme	Alarme active
Signal d'entrée	Violet	Entrée 1 de demande de positionnement	Le signal pour transmettre la commande d'entraînement
	Gris	Entrée 2 de demande de positionnement	
	Noir REMARQUE)	Entrée 3 de demande de positionnement	
	Blanc	Entrée du signal d'arrêt	Le signal pour transmettre la commande d'arrêt (lorsque le contact est ouvert)

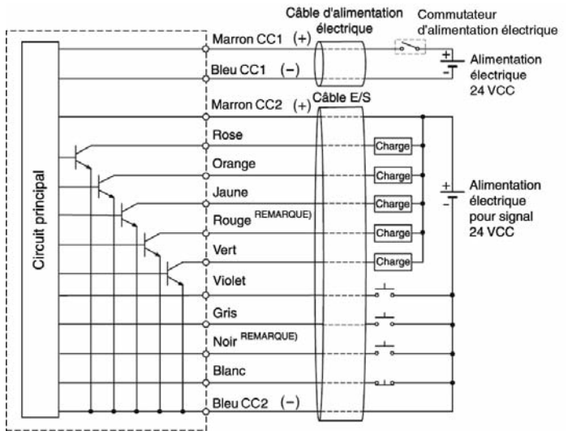
• Si le produit est utilisé intentionnellement ou non sans raccorder les E/S, s'assurer que l'alimentation électrique peut être retiré afin éviter les accidents et blessures.

• Câblage E/S PNP



REMARQUE) Les câbles rouges et noirs sont uniquement disponibles pour un type de produit avec 5 points d'arrêt.

• Câblage E/S NPN



REMARQUE) Les câbles rouges et noirs sont uniquement disponibles pour un type de produit avec 5 points d'arrêt.

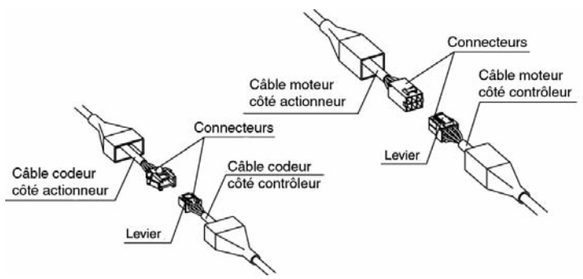
Connecteurs moteur et codeur
(lorsqu'un type de contrôleur distant est utilisé)

⚠ PRÉCAUTION

Ne pas tirer sur le câble avec force pour attacher ou détacher le raccordement.
Le câble pourrait se débrancher.

Couper le courant pendant le branchement.
La table linéaire pourrait glisser soudainement.

• Faire attention au sens des raccordements et les insérer jusqu'à ce qu'ils émettent un clic lors du raccordement du câble.
• Pour dégager le câble, le tirer en appuyant sur le levier du connecteur.



Signalisation d'alarmes et solutions

Reportez-vous aux instructions suivante lorsqu'une alarme est détectée.

ÉTEINT (OFF) Clignotant MARCHE (ON)

Point	Affichage	Signification	Disposition
Signal d'arrêt	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	Le contact d'entrée de l'arrêt est ouvert ou l'alimentation électrique du signal est coupée.	Vérifier que l'alimentation électrique du signal est bien sous tension et s'assurer que le contact d'arrêt est fermé.
Sortie externe anormale.	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	Consommation de courant trop importante sur sortie. *Le signal d'alarme n'est pas sorti.	[Alimentation électrique commune] Débrancher l'alimentation électrique pour vérifier l'état du câblage de la charge et le modifier si nécessaire. Rebrancher ensuite l'alimentation électrique.
			[Alimentation électrique indépendante] Couper l'alimentation électrique du signal pour vérifier l'état de câblage de la charge et le modifier si nécessaire. Rebrancher ensuite l'alimentation électrique et appuyer sur la touche MILIEU.
Alimentation électrique anormale	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	La tension d'alimentation électrique est excessive ou inférieure aux limites de fonctionnement.	Vérifier la tension et l'ajuster si nécessaire puis effectuer une réinitialisation de l'alarme.
Entrainement anormal	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	La puissance moteur max. est continue pendant une période prolongée.	Vérifier le poids du travail et des matériaux étrangers attachés aux pièces de l'actionneur puis réinitialiser l'alarme.
Température anormale	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	La température interne du contrôleur est trop élevée.	Baisser la température ambiante de l'actionneur puis réinitialiser l'alarme.
Course anormale	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	Le moteur tourne à une vitesse excessive ou s'arrête avant la fin de la course.	Si un corps étranger est détecté, le retirer et réinitialiser l'alarme.
			Régler à nouveau l'unité d'ajustement de la course pour la course donnée puis relancer l'apprentissage de course après avoir coupé l'alimentation électrique. REMARQUE)
			Lors de l'utilisation d'un type de contrôleur séparé, vérifier la pièce raccordée entre le moteur et le contrôleur après avoir coupé l'alimentation électrique.
Anomalie du moteur	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	Le moteur ne tourne pas correctement ou une surtension est déctée.	Réinitialiser l'alarme.
			Lors de l'utilisation d'un type de contrôleur séparé, vérifier la pièce raccordée entre le moteur et le contrôleur après avoir coupé l'alimentation électrique.
Anomalie du contrôleur	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	Le CPU n'est plus du tout contrôlé ou le contenu de la mémoire est anormal.	Couper l'alimentation électrique une fois, puis la remettre en marche.
Valeur de réglage anormale	MIDDLE PWR MOTOR ALM END	Le réglage du commutateur de vitesse et d'accélération a été modifié en condition verrouillée.	Retourner à la valeur de réglage de vitesse et d'accélération en condition de verrouillage. *Le signal d'alarme n'est pas anormal.

REMARQUE) Le produit est dans le même état que lorsque l'apprentissage de course est achevé. L'actionneur ne se remet pas en position de départ lors de la première entrée sur la commande d'entraînement.

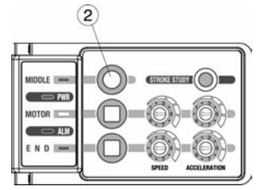
• Si l'erreur ne peut pas être effacée, débrancher l'alimentation électrique, arrêter d'utiliser le produit et contacter un vendeur SMC.

Réinitialisation de l'alarme

La réinitialisation de l'alarme peut s'effectuer de façon manuelle en utilisant ② et de façon externe en introduisant un signal d'entrée.

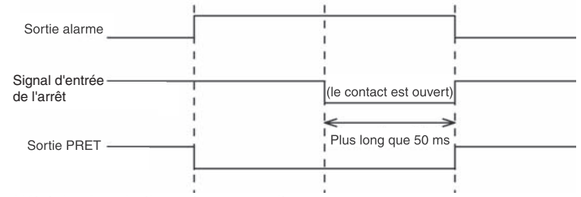
Réinitialisation manuelle de l'alarme

Lorsqu'une alarme se déclenche, appuyer sur ② pour réinitialiser l'alarme une fois que le défaut a été supprimé.



Réinitialisation externe de l'alarme

Lorsqu'une alarme se déclenche, elle peut être réinitialisée en introduisant la commande d'arrêt externe pendant 50 ms ou plus, pour peu que le défaut ait été supprimé. Le fonctionnement peut alors reprendre.



L'état de récupération est comme suit

• La table linéaire est libre de bouger jusqu'à ce que la commande de fonctionnement soit lancée.
• Après la récupération, lancer la commande de fonctionnement pour recommencer. La vitesse initiale, après récupération, pour le premier fonctionnement est de 50 mm/s

Contact

AUTRICHE	(43) 2262 62280	PAYS-BAS	(31) 20 531 8888
BELGIQUE	(32) 3 355 1464	NORVÈGE	(47) 67 12 90 20
RÉP. TCHÈQUE	(420) 541 424 611	POLOGNE	(48) 22 211 9600
DANEMARK	(45) 7025 2900	PORTUGAL	(351) 21 471 1880
FINLANDE	(358) 207 513513	SLOVAQUIE	(421) 2 444 56725
FRANCE	(33) 1 6476 1000	SLOVÉNIE	(386) 73 885 412
ALLEMAGNE	(49) 6103 4020	ESPAGNE	(34) 945 184 100
GRÈCE	(30) 210 271 7265	SUÈDE	(46) 8 603 1200
HONGRIE	(36) 23 511 390	SUISSE	(41) 52 396 3131
IRLANDE	(353) 1 403 9000	ROYAUME-UNI	(44) 1908 563888
ITALIE	(39) 02 92711		

SMC Corporation

URL http://www.smcworld.com (International) http://www.smceu.com (Europe)

Le fabricant peut modifier les spécifications sans préavis.
© 2009 SMC Corporation Tous droits réservés.